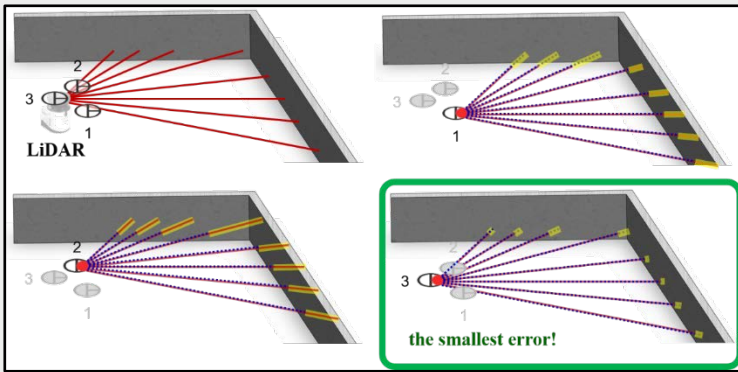


# 레이저 거리 센서를 이용한 이동 로봇의 위치 추정 방법

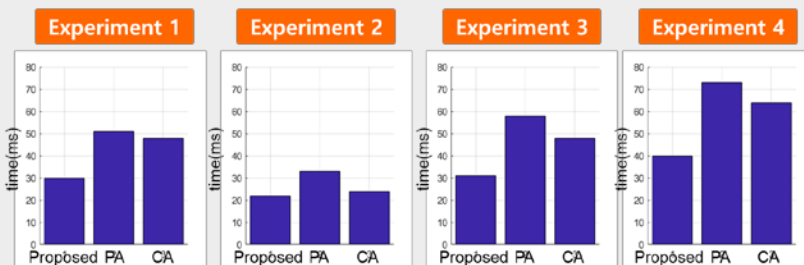
## Overview

라이더 센서기반 위치추정기술은 센서에 의해 측정된 거리와 지도로부터 예측할 수 있는 거리의 비교를 통해 차량 또는 로봇의 위치를 추정함



## Advantages

- 실제 환경에서는 위치추정 오차의 원인들이 동시에 발생함 (광학적 특성, 동적 장애물, 환경의 변화 등)
- 따라서, 신뢰성 계산을 통해 상대적으로 신뢰성 있는 거리측정 값들만 위치추정에 이용해 위치 추정 정확도를 향상시킴
  - 측정거리의 신뢰성 계산 1 : 유형평가 결과에 대한 신뢰성
  - 측정거리의 신뢰성 계산 2 : 알려지지 않은 장애물을 고려한 신뢰성
- 또한, 알고리즘 계산시간도 가장 짧게 나타남



<알고리즘 계산시간 비교 그래프>

## Development

(TRL 4단계 : 연구개발단계)

## Applications

- 순찰 로봇
- 서비스 로봇
- 물류이송로봇
- 배달 로봇
- 자율주행 자동차



## Patent Portfolio

구분	출원 번호	보유기관
등록	10-2013-0167958 (2013. 12. 31)	KURBF

## Core Patent :

10-2013-0167958

## Inventor Information

- 이름 : 정우진
- 소속 : 고려대학교 산학협력단

## Licensing Contact

- 이기옥 팀장
- 고려대학교 산학협력단 기술사업부
- Tel : 02-3290-5837
- E-Mail : kolee23@korea.ac.kr